

Instrukcja obsługi i lista części zamiennych

XT 6 Oś pozioma

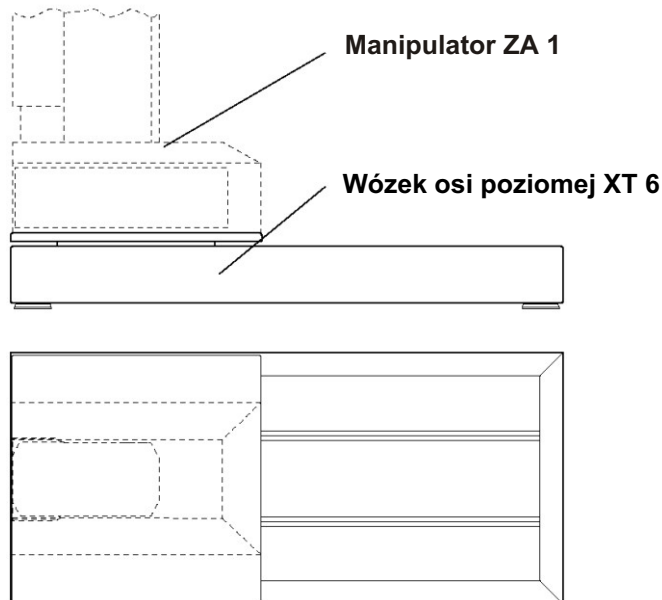
Spis treści

XT 6 Oś pozioma.	1
1. Zakres stosowania.	1
2. Opis.	1
3. Parametry techniczne osi poziomej XT 6	2
Przygotowanie do uruchomienia	3
Przystosowanie parametrów systemowych do jednostki sterującej PRC 3	3
Uruchomienie	4
Lista części zamiennych	5
Sposób zamawiania części	5
Oś pozioma XT 6.	6
Łożyskowane koło toczne / łożyskowane koło prowadzące	8

XT 6 Oś pozioma

1. Zakres stosowania

Wózek osi poziomej XT 6 ma zastosowanie tam, gdzie maluje się detale o zróżnicowanej głębokości w jednej operacji przy częstych zmianach detalu. Wózek osi poziomej XT 6 może być używany do manipulatorów ACR i ZA.



Rysunek 1. Wózek osi poziomej XT 6 z manipulatorem ZA 1

2. Opis

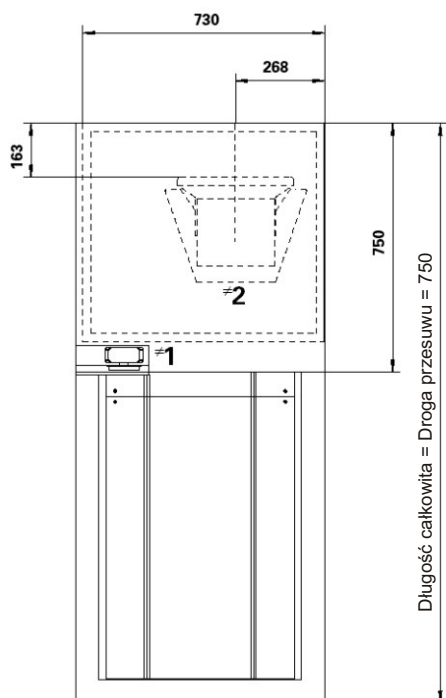
Wózek XT 6 porusza się w osi poziomej i posiada następującą charakterystykę:

- Używanie tych samych jednostek sterujących, co do manipulatora ACR
- Swobodne wybieranie pozycji poprzez sterownik PRC
- Zainstalowane nóżki poziomujące
- Wymagana minimalna przestrzeń działania
- Nie wymaga więcej wolnej przestrzeni do demontażu i serwisu
- Stosunkowo niewielki ciężar
- Możliwość współpracy z manipulatorami ACR i ZA
- Manipulator może być przesuwany ręcznie, gdy jednostka sterująca jest wyłączona

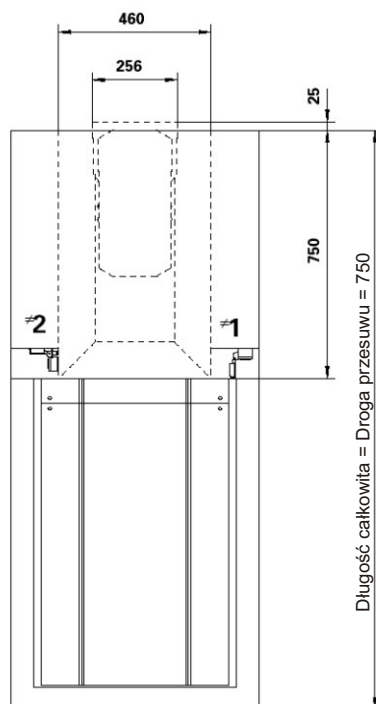
Więcej informacji o sterowaniu osią można znaleźć w instrukcji obsługi PRC.

3. Parametry techniczne osi poziomej XT 6

- Połączenia elektryczne: Przetwornik częstotliwości (sterowany z PRC 2 lub PRC 3)
- Prędkość przesuwu: 0,1 m/sek.
- Odczyt pozycji: Nadajnik przyrostowy impulsów
- Punkt odniesienia: Czujnik zbliżeniowy
- Punkt zero: Ustawiany przez czujniki krańcowe
- Droga przesuwu: 1000 mm / 1400 mm (inna droga przesuwu na zamówienie)



Wózek osi poziomej XT 6 z manipulatorem ACR



Wózek osi poziomej XT 6 z manipulatorem ACR

Widok z góry

Rysunek 2

- 1 Przyłącze przewodu osi X
- 2 Przyłącze przewodu osi Y

Przygotowanie do uruchomienia

Zanim oś pionowa zostanie uruchomiona, należy sprawdzić czy poniższe warunki zostały spełnione:

- Sprawdzić, czy konstrukcja jest uziemiona.
Uziemienie powinno być wykonane przez użytkownika. Połączenie znajduje się nad górną pokrywą osi XT przy pasku zębatym z tensorowym pozycjonowaniem.
- Należy przystosować parametry systemowe do jednostki sterującej PRC 3. (patrz poniżej).

Przystosowanie parametrów systemowych do jednostki sterującej PRC 3



Do sterowania osią poziomą XT 6 przez jednostkę sterującą PRC 3 muszą być przystosowane parametry systemowe na jednostce sterującej zgodnie z następującymi wartościami:

Parametr	Definicja	Wartość do ustawienia
SP1	Górna granica skoku (w metrach)	
SP2	Pozycja punktu odniesienia (w metrach)	0.050
SP3	Przystosowanie nadajnika przyrostowego (impuls / dm)	1975
SP4	Prędkość maksymalna (m/s)	0.100
SP5	Prędkość minimalna (m/s)	0.100
SP6	Przyspieszenie (m/s ²)	0.700
SP7	Rozwinięcie obwodu (czynnik)	400
SP8	Sygnal alarmowy OFF ON	0 1
SP9	Przystosowanie nadajnika przyrostowego do podajnika	583
SP10	Impulsy podajnika do PLC	10

Uruchomienie



Nie stawać na wózku osi poziomej oraz pod suportem osi pionowej Manipulatora! Niebezpieczeństwo wypadku!

1. Sprawdzić, czy pasek zębaty obraca się na wieńcu koła.
Istnieje możliwość uszkodzenia transportu, uderzenia wózka lub inne.
2. Jeżeli pasek zębaty obraca się jedynie na jednej stronie wieńca koła, poluzować silnik i przesunąć w szczelinach za pomocą kilku lekkich uderzeń młotka na przeciwną stronę tak, aby był styk z paskiem zębatym.
Pasek zębaty nie musi dotykać wieńca koła na całej długości drogi lub w punktach odniesienia.
3. Jeżeli pasek zębaty ciągle obraca się na wieńcu koła:
 - poluzować silnik
 - przesunąć silnik osiowo.
4. Sprawdzić, czy manipulator wibruje razem z płytą transportową.
 - ustawić kółko napinające za pomocą śrub na łożyskowanym kole tocznym / łożyskowanym kole prowadzącym tak, aby nie było luzu (patrz także: Lista części zamiennych).

W żadnym wypadku jest kółko napinające nie może być mocno dociśnięte do szyny, ponieważ będzie zużywać się bardzo szybko.
5. Sprawdzić punkt odniesienia i w razie potrzeby, odwrócić.
Jeżeli punkt odniesienia jest odwrócony, jednocześnie:
 - Ustawić czujnik zbliżeniowy na drugim końcu tak, aby odległość do płytki wyłącznika wynosiła 1 mm,
 - Odwrócić dwie fazy w silniku (zmiana kierunku obrotów silnika),
 - Zamienić sygnał A z sygnałem B na nadajniku przyrostowym impulsów.

Lista części zamiennych

Sposób zamawiania części

Podczas zamawiania części zamiennych do urządzeń aplikacyjnych należy postępować według następujących zasad:

1. Podać typ oraz numer seryjny urządzenia.
2. Podać numer katalogowy, ilość oraz nazwę każdej z części zamiennych.

Przykład:

1. **Typ** XT 6 oś pozioma, **Nr seryjny**: XXXX XXXX
2. **Nr katalogowy**: 245 151, 2 sztuki, nóżka poziomująca - 110 / M12 / L=196 mm

Podczas zamawiania przewodu elektrycznego, węża proszkowego lub powietrznego należy podać jego długość.

Numery części zamiennych, których ilość mierzona jest w metrach zawsze zaczynają się od cyfry 1XX XXX i są oznaczone * na liście części zamiennych.

Części łatwo zużywające się są zawsze oznaczone symbolem #.

Wszystkie średnice węży proszkowych i powietrznych wykonanych z tworzywa składają się z dwóch oznaczeń: średnicy zewnętrznej oraz średnicy wewnętrznej.

Przykład:

∅6 / ∅8 oznacza, że średnica zewnętrzna wynosi 8 mm, a średnica wewnętrzna wynosi 6 mm.

Oś pozioma XT 6

1	Jednostka ruchu	369 845
2	Sworzeń	372 412
3	Podstawa	372 404
4	Nadajnik przyrostowy impulsów	372 498
5	Koło pasowe	369 478
6	Pusty korpus nadajnika przyrostowego impulsów	248 851
6.1	Korpus nadajnika przyrostowego impulsów	369 756
7	Rolka prowadząca	344 850
7.1	Łożysko z głębokim rowkiem $\varnothing 15 / 32 \times 9$ mm	241 709
8	Podkładka	345 407
9	Łożyskowane koło toczne przednie - komplet	372 560
10	Łożyskowane koło toczne tylne - komplet	372 579
11	Łożyskowane koło prowadzące przednie - komplet	372 587
12	Łożyskowane koło prowadzące tylne - komplet	372 595
14	Pierścień zabezpieczający A-15	233 617
15	Płytką ustalającą	272 420
16	Klamra	345 067
17	Przewód zasilający do silnika XT 6	369 896
21	Prowadnik kabla	372 480
22	Pierścień zaciskowy - $\varnothing 20 / 47 \times 22$ mm	257 583
23	Obudowa gniazda 16 wtykowego bez pokrywki	258 407
23.1	Gniazdo 16 wtykowe do punktu 23	221 864
28	Złącze przelotowe PG11 mosiądz	204 390
30	Pasek zębaty	103 730#*
31	Zderzak gumowy - $\varnothing 35 \times 40$ mm	211 664
37	Czujnik zbliżeniowy	229 180
39	Sworzeń M10 x 140 mm	258 474
40	Śruba korpusu	258 482
65	Nakrętka M12	215 597
66	Nakrętka M10	215 589
70	Podkładka - $\varnothing 13 / 24 \times 2,5$ mm	215 830
78	Śruba	214 841



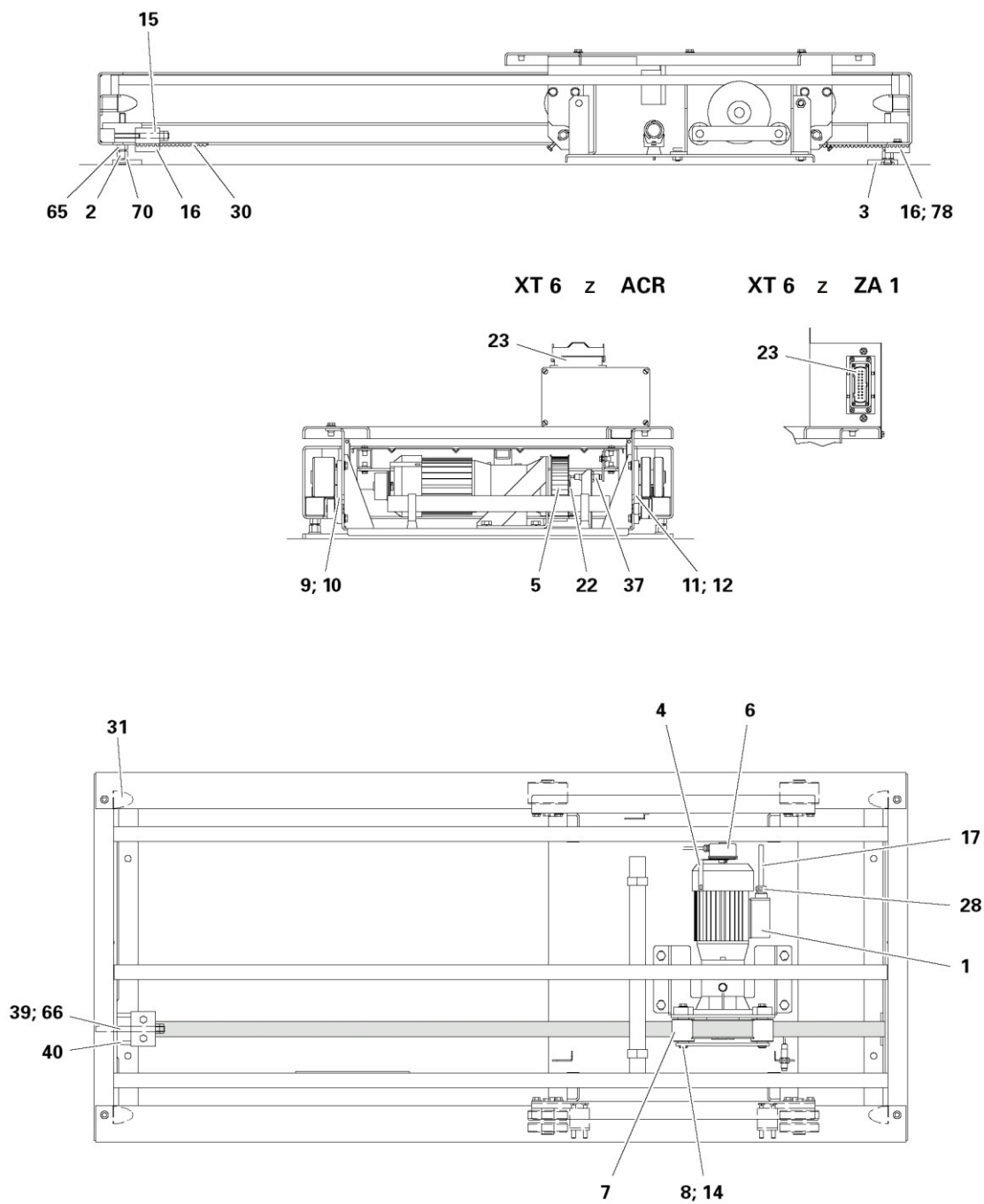
**Przy zamawianiu paska zębatego należy podać:
Długość paska zębatego = Droga przesuwu + 850 mm**

Podczas wymiany paska zębatego należy dokręcić śruby tak, aby dotykały metalowych kabli w pasku zębatym powodując styk uziemieniowy.

* - zamawiać określoną długość

- części zużywające się

Oś pozioma XT 6



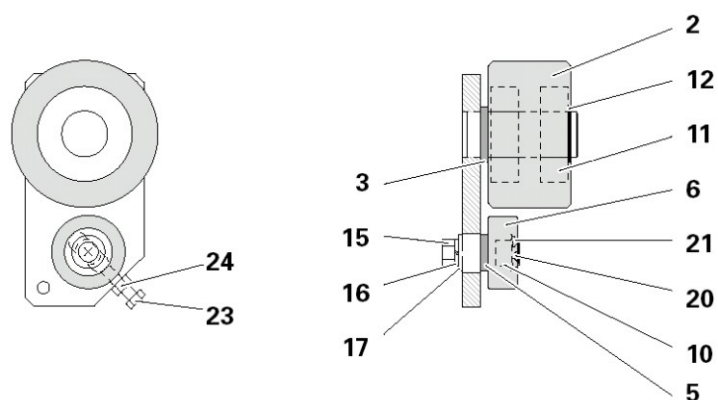
Rysunek 3

Łożyskowane koło toczne / łożyskowane koło prowadzące

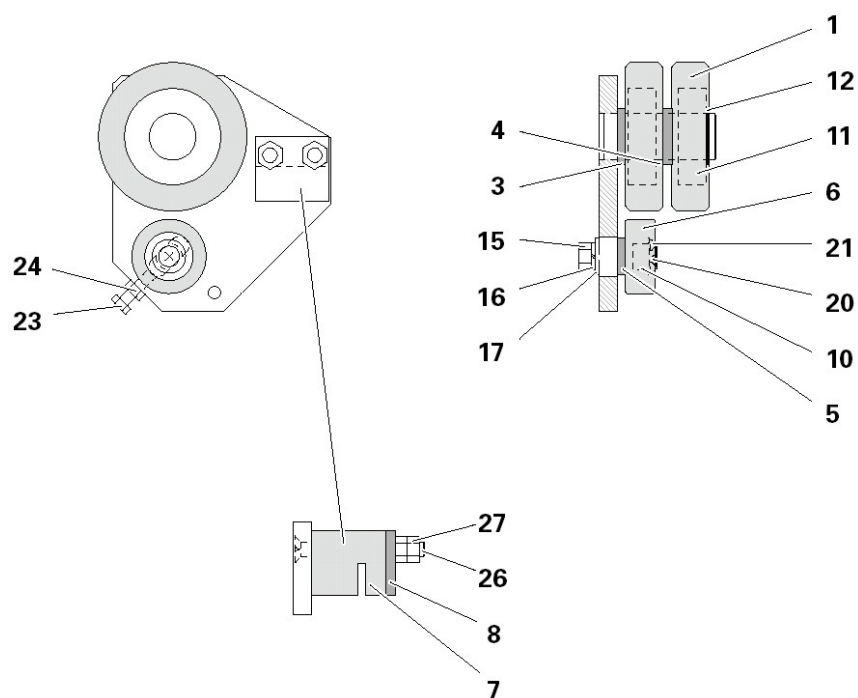
1	Koło prowadzące	372 315
2	Koło toczne	372 323
3	Pierścień dystansowy L = 5,9	372 340
4	Pierścień dystansowy L = 12,1	372 331
5	Kołek	372 358
6	Kółko napinające	372 366
7	Prowadnica	372 374
8	Płytko mocująca	372 382
10	Łożysko $\varnothing 12 / 14 \times 0,9$ mm	258 423
11	Łożysko z głębokim rowkiem $\varnothing 25 / 52 \times 15$ mm	258 415
12	Pierścień zabezpieczający - A-25	237 094
15	Śruba M8 x 12 mm	213 918
16	Podkładka sprężynująca - M8	215 953
17	Podkładka - $\varnothing 8,4 / 20 \times 2$ mm	215 880
20	Śruba M6 x 12 mm	214 680
21	Podkładka M6 (do punktu 20)	258 431
23	Śruba M6 x 30 mm	202 312
24	Śruba M6 mm	205 095
26	Śruba M8 x 70 mm	258 440
27	Nakrętka M8 mm	215 570

Łożyskowane koło toczne / łożyskowane koło prowadzące

Łożyskowane koło toczne



Łożyskowane koło prowadzące



Dokumentacja XT 6 oś pozioma dla manipulatorów na prąd stały lub zmienny.

© Prawa autorskie 2000 ITW Gema AG. Wszystkie prawa zastrzeżone.

Publikacja chroniona prawem autorskim. Kopiowanie bez autoryzacji jest niedozwolone. Żadna z części tej publikacji nie może być reprodukowana, kopiowana, tłumaczona lub transmitowana w jakiegokolwiek formie, ani w całości ani częściowo bez pisemnej zgody firmy ITW Gema AG.

OptiTronic, OptiGun, EasyTronic, Easysselect, EasyFlow i SuperCorona są zarejestrowanymi znakami towarowymi firmy ITW Gema.
OptiMatic, OptiMove, OptiMaster, OptiPlus, OptiMulti i Gematic są znakami towarowymi firmy ITW Gema.

Wszystkie inne nazwy produktów są znakami towarowymi lub zarejestrowanymi znakami towarowymi ich poszczególnych właścicieli.

W tej instrukcji jest zrobione odniesienie do różnych znaków towarowych i zarejestrowanych znaków towarowych. Takie odniesienia nie oznaczają, że producenci o których mowa aprobują lub są w jakikolwiek sposób związani przez tę instrukcję. Usiłujemy zachować zapis ortograficzny znaków towarowych i zarejestrowanych znaków towarowych właścicieli praw autorskich.

Cała nasza wiedza i informacje zawarte w tej publikacji były aktualizowane i ważne w dniu oddania do druku. Firma ITW Gema nie ponosi odpowiedzialności gwarancyjnej odnośnie interpretacji zawartości tej publikacji, rezerwuje sobie prawo do rewizji publikacji oraz do robienia zmian jej zawartości bez wcześniejszego zawiadomienia.

Wydrukowano w Szwajcarii

ITW Gema AG
Mövenstrasse 17
CH-9015 St. Gallen
Switzerland

Tel.: (+41) 71-313 83 00
Fax: (+41) 71-313 83 83
E-mail: info@itwgema.ch
Home page: www.itwgema.ch